

無人航空機システム設計管理基準

解 説

訂 正 票

位置	誤
4 e) 6) ③ 式(解.13)	$\int_{t_0}^{t_s} \{-gt + v_0 \sin \theta\} dt + \int_{t_s}^{t_d} \left\{ -gt - \frac{k}{m} v_{air} v_{air_z} t + v_0 \sin \theta \right\} dt = 0 \cdots \cdots \cdots (\text{解.13})$
	正
	$h_0 + \int_{t_0}^{t_s} \{-gt + v_0 \sin \theta\} dt + \int_{t_s}^{t_d} \left\{ -gt - \frac{k}{m} v_{air} v_{air_z} t + v_0 \sin \theta \right\} dt = 0 \cdots \cdots \cdots (\text{解.13})$

訂正票とは、規格本体以外（解説ほか）に対する正誤を表します。

令和4年2月15日作成